# MPSの研究

# 冨手 壮一

# 1. はじめに

平成14年度より技能五輪メカトロニクス職種参加選手の指導を担当し熊本、新潟、岩手と3回の全国大会に参加した。シーケンス制御に関する知識がゼロの状態から取り組みを始め当初はだいぶ苦労したが、当校学生チームの指導についてはなんとか形になってきた感がある。

昨年度からは卒業生が所属する企業チームの指導も併せて担当することとなり、選手と協力しながら限られた時間の中で努力を重ね、充実した時間を過ごすことができたが、私自身非常に大きな負担となっていた。しかしこのおかげで、全国大会では他県から参加した企業チームの審査を務めることができ、国内トップチーム選手の競技を間近で観察し、また、練習方法などについて選手から直接話を聞くことができた。なかでも、「特別な練習をしているつもりはない。疑問に思ったことは理解できるまで徹底的に調べる。」というあるチームの選手の言葉は印象的で、まさに目から鱗が落ちる思いであった。

メカトロニクス職種では各参加チームが競技に使用する装置を持ち込む。基本的な構成は日本で一般的に見られる自動機と大差ないものの、輸入品であるため使用部品が国内で一般的に販売されている規格と大きの説明書がついてものとれたりというが多い。日本で大会が始まった当初は装置の概要を理解できれば課題に対応できていたものの、年々課題内容が高度化し、よならな事項を理解できていないと対応できないと、ななり方とである。過去2回の大会に参加するにあたりってきないる。過去2回の大会に参加するにあたりってきないる。ということを理解することに精一杯で、また理解できたことに満足してしまい、「なぜ、ああすれば、こうなるのか?」というところまで突き詰めて考える余裕がほとんどなかった。

以上を踏まえ、今年度は「疑問を持ち越さない」 ことを目標に訓練を行ってきた。『MPSの研究』と いうタイトルは若干大げさな感はあるが、これまで 得た知識をまとめてみたい。

# 2. MPSの概要

## 2.1 技能五輪仕様 MPS 3 ステーション

図1に技能五輪全国大会で使用される MPS (Modular Production System) 3ステーションの外観を示す。それぞれ異なる機能を持つ3種類のユニット (ステーション) を接続しているもので、各ユニットはそれぞれ個別に制御用の PLC (Programmable Logic Controller) を持ち、各 PLC 間で通信を行うことによりシステム全体の制御を行う。

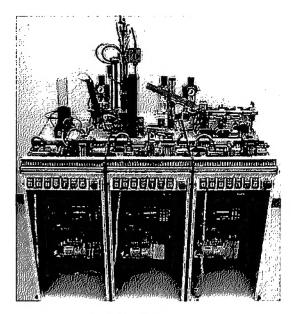


図1 MPS 3 ステーション

表1に使用するワークを示す。MPS3ステーションでは搬送経路に設けられた各種センサによりこれら3種類のワークの判別、分類を行う。

表1 使用するワークの種類

種類	材質	高さ
黒	樹脂製	約 22.5 mm
赤	彻旭级	約 25 mm
銀	樹脂製ニッケルメッキ	<b>ポリ 2つ 凹凹</b>

装置に使用されるセンサのうち無接点式のものは全て PNP オープンコレクタ出力となっている。日本国内では NPN オープンコレクタ出力が一般的でPNP タイプはほとんど販売されていないが、ヨーロッパでは安全に対するコンセプトの違いから一般的に PNP タイプが採用されている。これは図 2 に示すように、出力線が地絡した場合 NPN では負荷が動作してしまうが、PNP では負荷には電流が流れず停止するためより安全な設備となるという考え方に基づくものである。NPN と PNP ではコモンが逆(0 Vに接続するか24 Vに接続するか)になるので注意が必要となる。

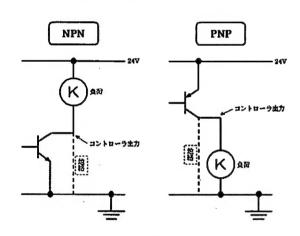


図2 PNP と NPN

## 2.2 ディストリビューションステーション (D-st)

このステーションはワークを供給する。ワークマガジンに投入されたワークは空気圧シリンダ(メータアウトスピードコントローラ付)駆動のエジェクタで押し出される。そのワークを空気圧揺動形アクチュエータ(メータアウトスピードコントローラ付)駆動のスイベルにより次ステーションへ運搬する。スイベルでのワーク把持は真空発生器により発生させた真空を用いる。

表 2、表 3 に D-st のセンサおよびアクチュエー タを示す。スイベルの駆動には 3 位置バルブを用い ているため任意の位置で停止させることができる。

表2 D-st センサー覧

機器名	摘要	
エジェクタ後退端	リードスイッチ3線式	
エジェクタ前進端	( <b>0V</b> はインジケータ用)	
スイベルマガジン側	リミットスイッチ	
スイベル次工程側		
真空センサ	有接点 3 線式   (0V はインジケータ用)	
マガジン内ワーク無	ファイバ式透過フォト センサ無接点3線式	
し検知	センサ無接点3線式	

表3 D-st アクチュエーター覧

機器名	. 摘要
エジェクタ (前進、後退)	5 ポート 2 位置シングルソレノ イドバルブ(type M) 駆動 複動シリンダ スピードコントローラ付
スイベル (マ ガ ジ ン 側、次工程側)	5 ポート 3 位置ソレノイドバル ブプレッシャセンタ(type N) 駆動(またはエギゾーストセン タ(type C)+パイロットチェ ック弁) 揺動アクチュエータ スピードコントローラ付
真空 (発生、停止)	5 ポート 2 位置ダブルソレノイ ドバルブ駆動 (type J) 真空エジ ェクタ

### 2.3 テスティングステーション (T-st)

このステーションはディストリビューションステーションから受け取ったワークの種類および高さの測定を行う。ワーク判別にはインダクティブセンサ(高周波センサ、金属を感知)、キャパシティブ(静電容量センサ、樹脂および金属を感知)、およびオプティカルセンサ(拡散反射型光電センサ、反射率の高い赤色・銀色を検知)を用いる。ワーク高さはポテンショメータを内蔵した接触式のスライドプローブを用い、高さ変化による抵抗変化値を電圧値に変換しPLCにアナログデータとして送る。

表4 T-st センサー宽

機器名	摘要
インダクティブセンサ	無接点3線式
キャパシティブセンサ	無接点3線式
オプティカルセンサ	反射光検知無接点 3 線式
リフト下降端	磁気センサ無接点 3
リフト上昇端	線式
エジェクタ後退端	リードスイッチ3線
チェックシリンダ下降端	式
チェックシリンダ(高さ	ポテンショメータ
測定)	接触式スライド

表5 T-st アクチュエーター覧

20 1007// 20 / 90		
機器名	摘要	
リフト (下降、上昇)	5 ポート 3 位置ダブルソレ ノイドバルブエギソースト センタ (type C) +パイロッ トチェック弁) ロッドレスシリンダ スピードコントローラ付	
エジェクタ (前進、後退) チェックシリンダ (下降、上昇)	5 ポート 2 位置シングルソ レノイドバルブ(type M) 複勁シリンダ スピードコントローラ付	
ストッパ (前進、後退)	5 ポート 2 位置シングルソレノイドバルブ (type M) No.4 ポートにストッパプラグ取り付け 3 ポートバルブとして使用 単動シリンダ	

表 4、表 5 に T-st のセンサおよびアクチュエータを示す。リフトは自重により降下しないようアクチュエータの空気圧ポートにパイロットチェック弁が組み込まれている。また、3位置バルブを使用しているため任意の位置で停止させることができる。

## 2.4 ソーティングステーション (S-st)

このステーションではテスティングステーション からワークとその判定データを受け取り、3つのス ライドに運搬格納する。

表6 S-st センサー覧

機器名	摘要	
スイッチ1後退端		
スイッチ 1 前進端	リードスイッチ3線式	
スイッチ 2 後退端	( <b>0V</b> はインジケータ用)	
スイッチ2前進端		
ベルト上ワーク無	ファイバ式透過フォトセ	
し検出	ンサ無接点3線式	
スライド上ワーク	回帰反射型フォトセンサ	
検出	無接点3線式	

表7 S-st アクチュエータ一覧

機器名	摘要		
スイッチ 1 (前進、後退)	5 ポート 2 位置シングルソレ ノイドバルブ(type M)駆動		
スイッチ 2 (前進、後退)	複動シリンダ   スピードコントローラ付		
ベルトコンベア	リレー インジケータ付のため極性 あり		
ストッパ	5 ポート 2 位置シングルソレ ノイドバルブ (type M) 駆動 No.4 ポートにストッパプラ グ取り付け 3 ポートバルブと して使用 単動シリンダ		

表6、表7にS-stのセンサおよびアクチュエータを示す。ワークを各スライドに運搬するためのベルトコンベアおよびコンベア上のワークの進行方向を変更するためのスイッチユニットからなり、コンベアはリレーを介しDCモータで駆動され、その他のアクチュエータは空気圧で駆動される。

## 3. 各部詳細

各ステーションの構成機器および回路のうち特徴 的な部分について解説する。

## 3.1 空気圧系統(共通)

# (1) ソレノイドバルブ

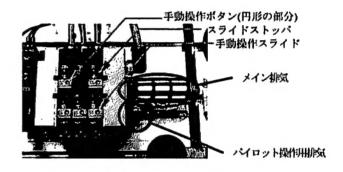


図3 ソレノイドバルブ

図3に D-st のソレノイドバルブを示す。手元にドイツ語の取扱説明書しかないため、以下に記述する各部の呼び名は便宜的なものである。

バルブは全て手動付パイロット操作型で、手動操作スライド (青色の部分) に開いた丸穴を、先のとがった工具で押すことにより手動操作を行うことができる。また操作スライドのそばにある半透明のストッパを取り外すと手動操作を行うことができるようになる。ストッパは図7に示す固定ねじをはようになる。ストッパは図7に示す固定ねじをはある。ストッパは図7に示す固定ねじをはあるいかできるがある(ストッパを取り外す際には周囲のプラスチック部品を損傷しないよう気をつける必要がある(ストッパを取り外す際には周囲のプラスチック部品を損傷しないよう気をつける必要がある(ストッパを取り外す際には周囲のプラスチック部品を破損してもおそらく部品単体では入手不可能で、高価なバルブブロックを購入、交換することになる。

図5には分解したバルブブロックの例を示す。左側は5ポート2位置シングルソレノイドタイプ、右側は5ポート2位置ダブルソレノイドタイプである。バルブタイプが異なるとパッキンの形状も異なるので分解後に再組み立てする際は注意が必要である。

またエア漏れの恐れがあるのでパッキンの損傷や異物のかみこみにも十分注意しなければならない。

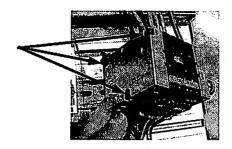


図4 パルブブロック固定ねじ

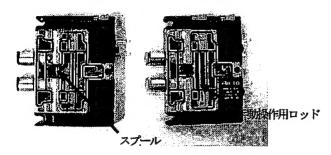


図5 分解したバルブブロック

図6はソレノイドバルブ出力ポートにチューブコネクタを取り付ける様子を示す。コネクタはチューブ取り付け口から3mm六角レンチを差し込み取り外しができる。バルブブロックへの取り付けねじサイズはM7と国産品には例がなくフェスト製でなければ取り付けることができない。

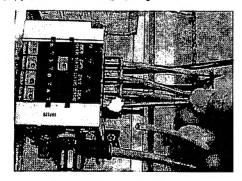


図6 出力ポート接続口交換

表3、5、7にあるように MPS では3種類(ないし4種類)のソレノイドバルブが使用されている。図7に各バルブの内部回路を示す。各ポートや押しボタンを示す図中の数字はバルブ本体に表示されている。

単動シリンダの駆動は、5ポート2位置バルブの No.4ポートにストッププラグを取り付け3ポートバ ルブとして使用している。また5ポート3位置バル ブの内部構造は3ポート2位置シングルソレノイドバルブを2個組み合わせたものとなっている。

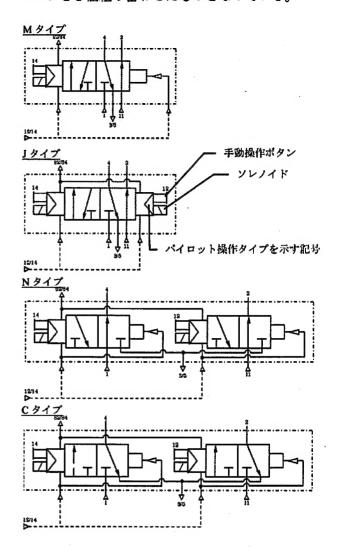


図7 ソレノイドバルブの内部回路

### (2) スピードコントローラ

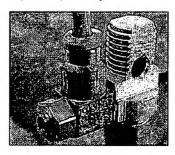


図8 スピードコントローラ

使用されているスピードコントローラは全てメータアウトタイプで、マイナスドライバで調整する。 スイベルおよびリフトで使用されているのものはパイロットチェック弁を取り付けるため入力側M5オ ス、出力側M5メスとなっているが、それ以外は出力側がユニオンとなっている。

# 3.2 電気系統(共通)

#### (1)制御盤

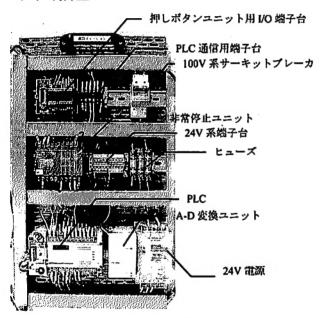


図9 制御盤

図9に制御盤の外観を示す。制御盤は3つのステーションでほぼ共通の仕様となっているが、T-stには高さ測定のアナログデータをPLCに取り込む必要からA-D変換ユニットが装着されている。また、ここに示すPLCが三菱電機FX2N仕様の制御盤では、PLC通信を端子台経由で行っているため、後述のようにその部分の配線が若干異なっている。また、ここに示す機器配置は購入時のままとなっているが、購入後必要に応じ機器の配置を変更することはかまわない。

## (2) I/O 端子台と I/O ケーブル

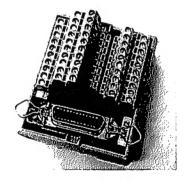


図10 1/0 端子台

PLC と入出力機器との接続配線の途中に図10に 示す I/O 端子台が設置される。押しボタンユニッ ト系統およびセンサ・アクチュエータ系統にそれぞれ設置される。この部品はケースがフェニックスコンタクト製であるため汎用品だと思っていたが、基板に「FESTO」とプリントされていることからもわかるようにフェストオリジナルのものである。

図11に端子台の端子配置およびコネクタ端子番号を示す。入力側 IO~7にはセンサ出力やスイッチを、出力側OO~7にはランプやアクチュエータを接続する。入力側はスイッチにより、接続するセンサを NPN タイプとするか PNP タイプとするか選択することができる。また、入力および出力の状態をモニタするインジケータを備えており、入力側は NPN用と PNP 用が別になっている。

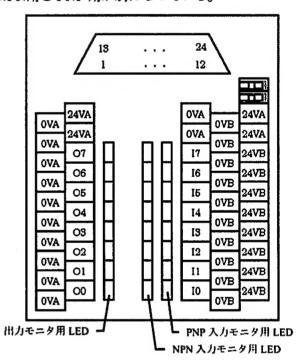


図11 I/O 端子台コネクタピンと各端子の接続状態

表8 I/O ケーブルコネクタ端子とケーブルの対応

ピン番号	信号	ピン番号	信号
1	OUT 0	13	IN 0
2	OUT 1	14	IN 1
3	OUT 2	15	IN 2
4	OUT 3	16	IN 3
5	OUT 4	17	IN 4
6	OUT 5	18	IN 5
7	OUT 6	19	IN 6
8	OUT 7	20	IN 7
9	24VA	21	24VB
10	24VA	22	24VB
11	0VA	23	0VB
12	0VA	24	0VB

ケーブルコネクタと各端子の接続状態を表 8 に示す。+24 V および 0 V はそれぞれ A 系統、B 系統の二つのラインがあるが、同じ DC24 V 電源出力につながっているので気にする必要はない。

図12には I/O ケーブルのコネクタ接続状態を示す。この I/O ケーブルは、フェスト標準品は高価なので、手に入りやすい国産品ケーブル Assy を購入するか、学生に製作させるのも良いと思う。

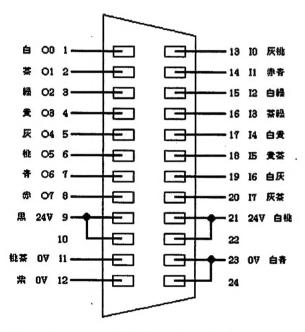


図12 I/O ケーブル接続状態(ケーブル側から見た図)

図13に切り替えスイッチ部を示す。入力側に接続するセンサタイプを切り替える際に使用するが、 NPN センサを使用するときは必ずどちらのスイッチも NPN 側へ、PNP センサを使用するときは必ずどちらのスイッチも NPN 側へ設定しなければならない。

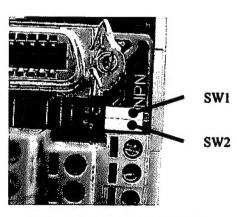


図13 1/0 端子台切り替えスイッチ

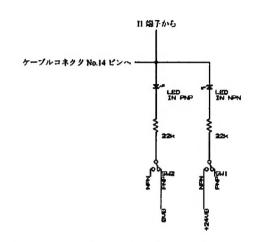


図14 I/O 端子台内部回路図(入力側IIの例)

基板の回路パターンから入力側の内部回路は図14のようになっていると思われる。これらのスイッチはモニタ用 LED を点灯させる目的で設置されており、PNP センサを使用しているとき、スイッチの設定により以下のような現象が発生する。

まず SW 1 = PNP、SW 2 = NPN とした場合は PNP 用 LED、NPN 用 LED ともに一端がオープン となるためセンサ入力にかかわらず点灯しない。 ただし PLC の入力は正常となるため機器の動作に支障はない。

これとは逆にSW 1 = NPN、SW 2 = PNP とした 場合は、[24VB]→[SW 1]→[NPN 用 LED]→[PNP 用 LED]→[SW 2]→[0 VB]と電流が流れる。この ためセンサ入力がオフ(オープン状態)の端子は NPN 用 LED、PNP 用 LED 両方が点灯する。ただ し NPN 用 LED と PNP 用 LED の接続点の電位が 12 V となるため PNP 用 LED は少し暗く、NPN 用 は PLC 入力端子へ電流が流れ込む影響で通常の明 るさとなる。またセンサ入力がオンの端子(+24 V が現れる)は NPN 用 LED には電流が流れない (両端の電位が24 V) ため消灯し、PNP 用 LED は 正常に点灯する。

SW 1 = SW 2 = NPN とした場合は、センサ入力 がオフのとき NPN 用 LED が点灯、オンのとき LED は消灯する。またセンサ入力にかかわらず PLC 入力はオンとなる。

これに対し出力側の内部回路は図15のようになっていると思われる。出力側はスイッチ操作の影響を受けず出力端子に24Vを加える(PLC出力がオン)と LED が点灯し、それ以外の場合は LED が消灯する。

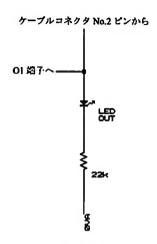


図15 I/O 端子台内部回路図(出力側 O 1 の例)

## (3) I/O 端子台への負荷の接続

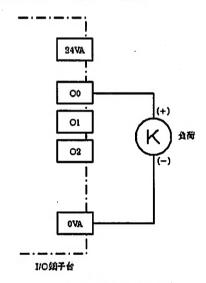


図16 負荷の接続回路

I/O端子台への負荷の接続を図16に示す。ソース出力となるので負荷の+側端子を O O ~ 7に、マイナス側端子を O VA(または24VB)に接続する。ただし MPS の負荷で極性が問題となるのは S-stのコンベアモータ用リレーのみで、それ以外の出力(全てソレノイドバルブ)は極性を気にする必要はない。なお負荷を接続した状態において、24VA(または24VB)と出力端子をショートさせると PLCの出力がオフ状態でも負荷を駆動することができる。このとき、I/O 端子台の出力モニタ用 LED が点灯する。

#### (4) 押しポタンユニット

図17に押しボタンユニットの外観を示す。使用されている押しボタンはムーラー電機製で、モメンタリ照明付 PB (Push Button、START、RESET、多目的)、モメンタリ照明なし PB (STOP、QUIT)、オルタネート照明付 PB (非常停止)、オルタネー

ト照明付ノブ(COMUNICATION)、オルタネート照明なしノブ(AUTO/MANU)が使用されている。各端子には I/O 端子台からのケーブルが接続されているが、これとは別にスイッチおよびランプはそれぞれコモン配線で接続されている。

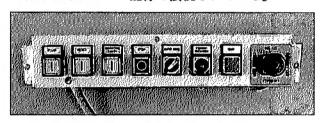




図17 押しボタンユニット

図18にスイッチ単体の外観を示す。スイッチ接点は a 接点または b 接点を自由な組み合わせで 2 個まで取り付けることができる。上段が接点のついていない状態のスイッチで、左側が照明付(照明用端子付)、右側は照明なしのタイプである。下段は上段のスイッチに取り付ける接点で、写真ではわかりにくいが右側が a 接点タイプ(緑色)、左側が b 接点タイプ(赤色)である。スイッチ接点、ランプともに 4 個の接点がついているが、それぞれ 2 本ずつが内部で接続されておりコモン配線の渡りをとることできるようになっている。

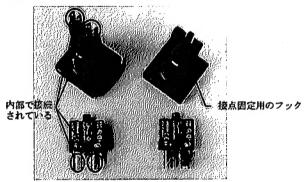


図18 押しボタンスイッチ

ランプ付のスイッチは押しボタンの操作部カバー およびノブを取り外してランプを交換する。カバー は精密ドライバなどを用いてはずし、ノブは垂直に 引き抜く。ムーラー電機にはランプ引き抜き工具が 用意されているが小型のラジオペンチを使用すれば 引き抜き、取り付けが可能である。ランプはムーラー 電機の標準品を購入しても良いが、「フィラメント ランプ ウェッジベース 5 mm 24V」として汎用品が 販売されている。

図19には押しボタンユニットの実体配線図を示す。 配線状態を暗記する必要はないが、スイッチの操作 状態や PLC の出力状態に応じ各端子にどのような 電流が流れるのか、回路図とあわせ十分に理解する 必要がある。

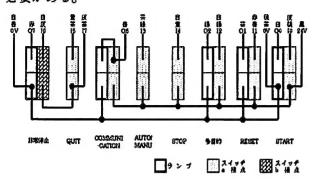


図19 押しボタンユニット実体配線図

表9に押しボタンユニット用 I/O 端子台の接続 状態を示す。アクチュエータ用 I/O 端子台と異な り、COMMUNICATION スイッチが PLC の入力 側であるにもかかわらず O 6 に接続されている点 に注意しておかなければならない。

表9 押しボタンユニット用 I/O 端子台の接続

端子	端子接続先	押しボタン接続先
10	PLC X10	START PB
I1	PLC X11	RESET PB
12	PLC X12	多目的 PB
_13	PLC X13	AUTO/MANU
14	PLC X14	STOP PB
15	非常停止ユニットT34	QUIT PB(1)
16	非常停止ユニットT12	非常停止 PB
17	非常停止ユニット T11	QUIT PB(2)
00	PLC Y10	START LAMP
01	PLC Y11	RESET LAMP
O2	PLC Y12	多目的 LAMP
O3		
04		
O5		
O6	PLC X15	COMMUNICATION
07	非常停止ユニット 42	非常停止 LAMP

# (5) 非常停止ユニット

図20に非常停止ユニット(pilz 製 PNOZ1)を示す。一般的にはセーフティリレーユニットと呼ばれており、設備の故障時、確実に停止させるため非対称故障特性、冗長性を備えた安全回路である。国産品でもオムロンなどに同等品があり、外部接続機器により多様な使用方法がある。

図21に示すように、MPS ではこのユニットに非 常停止ボタン(オルタネート b 接点)と QUIT ボ タン (a接点)を接続し4系統の電源を制御できるようになっている。非常停止ユニットに関する課題は全国大会で取り上げられることが多いので、その動作を十分に理解しておくことが必要である。外部入力の状態と回路の動作は以下のようになる。

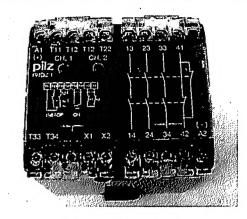


図20 非常停止ユニット

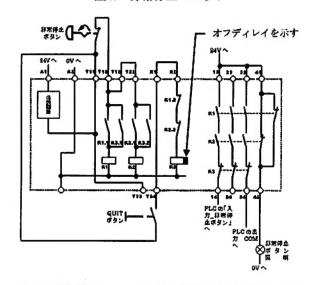


図21 非常停止ユニットの内部回路と外部配線の状態

- ① 初期状態は内部のリレーK1、K2、K3ともオフ状態となっている。このとき右側の出力制御回路ではK1(a接点)とK2(a接点)が開、K3(b接点)が閉となっているので、14、24、34はオフ(24Vとつながっていない)状態、42はオン(24Vとつながっている)状態で、42に接続されている非常停止ボタン照明は点灯する。
- ② QUIT ボタンを押すと、 $+24V\sim A1\sim T11\sim QUIT$  ボタン (a接点)  $\sim T34\sim X1\sim X2\sim K1.2$  (b接点)  $\sim K2.2$  (b接点)  $\sim K3\sim A2\sim 0$  Vと電流が流れK3 がオンとなる。K3 がオンするとK1、K2 につながるK3.1 (a接点)、K3.2 (a接点)が閉となるが、非常停止ボタンを解除していない場合はT12、T22がオープンとなっているのでK1、K2はオフのままとなる。

表10 非常停止ユニット関連のトラブル例

ま10 分布でエニークト関連のトラフルク		
現象	原因	
非常停止ユニットが	① 41 に+24V 未接続	
オフしているが非常	② ランプ (LED) 切れ	
停止ボタンの照明が	<b>③ 42 からランプまでの</b>	
点灯しない	配線断線、接続ミス	
	① ランプから <b>0V</b> までの	
	配線断線、接続ミス	
非常停止ボタンを引	① T12 から非常停止ボ	
き QUIT ボタンを押	タンへの配線断線、接	
しても非常停止ユニ	続ミス	
ットがオンしない	② 非常停止ボタンがa接	
(QUIT ボタンを押し	点になっている	
たときに音はする)	③ 非常停止ボタンが壊	
	れている	
非常停止ボタンを引	① T11 から非常停止ボタ	
き QUIT ボタンを押	ンへの配線断線、接続	
しても非常停止ユニ	ミス	
ットがオンしない	② A1 に+24V が未接続	
(QUIT ボタンを押し	③ A2 に 0V が未接続	
ても音はしない)	① T34 に QUIT ボタンか	
, o m , o , o , o ,	らの配線が未接続	
	⑤ X1~X2 間が未接続	
	⑥ 非常停止ボタンがa接	
	点になっている	
	⑦ 非常停止ボタンが壊	
	れている	
	⑧ QUIT ボタンが壊れて	
	いる	
非常停止ボタンを引	T11~T12 間が未接続	
き QUIT ボタンを押		
しても CHI(LED)し		
か点灯しない		
非常停止ユニットは	① 33 に+24V が未接続	
動作 (2つの LED が	② 34からPLC出力COM	
点灯)しているが PLC	までの配線断線、未接	
の出力負荷に DC24V	親	
が供給されない		
非常停止ユニットは	① 13 に+24V が未接続	
動作 (2つの LED が	② 14 から PLC 入力 X17	
点灯)しているが PLC	までの配線断線、未接	
の入力 X17 に非常停	統	
止解除信号が入らな	- 45P	
いかならないのか		
<b>T</b>	L	

なおこのとき QUIT ボタンを押すとカチャカチャ音がするのは K 3 が動作する音と思われる。出力制御回路では K 3 (b接点)が開となるが、 K 1、 K 2 がオフのままなので14、24、34がオフ、42がオンとなるのは①と同じ。

③ 非常停止ボタンを引き戻した状態で QUIT ボタンを押すと②と同様にK3がオンし、+24V~A1~T11~非常停止ボタン(b接点)~T12~K3.1(a接点)~K1~A2~0Vと電流が流れK1がオンする。T12~T22が接続されているのでK2も同

様にオンする。

なお、K 1 がオンの時パネル上の CH 1 (LED) が、K 2 がオンの時 CH 2 (LED) が点灯する。K 1 またはK2がオンするとそれぞれK1.2(b接点)、 K2.2 (b接点) が開となりK3がオフする。ただし K3はオフディレイのため、K1またはK2のどち らかが先にオンしてもすぐにはオフせず、もう一方 がオンする程度の時間はオン状態を継続する。K1、 K2はそれぞれK1.1、K2.1で自己保持がかかってい るので、QUIT ボタンから手を離しても、またK3 がオフしK3.1 (a接点)、K3.2 (a接点)が開となっ てもオン状態を継続する。K1とK2がオンしK3 がオフすると、出力回路ではK1(a接点)、K2 (a接点)、K3 (b接点)ともに閉となり、14、24、 34はオンとなる。また、K1(b接点)、K2(b接 点)ともに開となるので42はオフとなり非常停止押 しボタン照明は消灯する。QUIT ボタンを押したと きゆっくりしたペースでカチャッという音がするの は最初にK3がオンし、その後K1とK2がオンし た後にオフディレイでK3がオフする音だと思われ

④ 非常停止ユニットが動作中に非常停止押しボタンを押すとK1、K2は非通電状態となるためオフし初期状態に戻る。

表10に非常停止関連のトラブル例をまとめておく。 (6) 24V系端子台

DC24V 電源出力は図22に示す端子台で分配される。中央部にはショートバーが入っているがマイナスねじとなっており、またねじが長く取り外しが面倒である。端子固定ねじは細いためドライバも細いものを用いなければならないが、購入時は非常に固く締まっておりやっかいである。

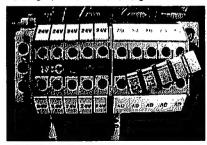


図22 24V系端子台

### (7) PLC(三菱電機 FX2N 仕様)

MPS の制御用 PLC は、当初は三菱電機製 FX2N が標準となっていたが現在では富士電機製 PLC に変わっているようである。

国内で販売される FX2N は NPN オープンコレクタ出力タイプ型センサを接続することを前提にシンク入力となっているが、MPS に設置されるモデ

ルは輸出仕様の入力がシンク(センサ出力がシンク、 NPN センサ対応)、ソース(センサ出力がソース、 PNP センサ対応)切り替えタイプの FX2N-32MR-ES/UL となっている。

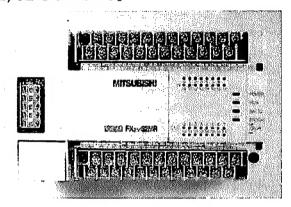


図23 FX2N

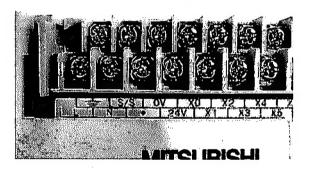


図24 FX 入力切り替え端子

図24に入力切り替え部を示す。「S/S」端子がシンク/ソース切り替えのための端子で、この端子と 0 Vを接続するとソース入力に、24 Vを接続することでシンク入力に切り替えることができる。

なお出力はリレー出力タイプのため国内仕様と使い方に違いはない。出力は4出力1コモンとなっているのでPLCの出力端子電流容量に注意すれば異なる電源の機器を直接駆動することもできる。

MPS では各コモン間を短絡して使用しており、 すべてのコモン端子に+24Vが供給されているため、 PLC の出力がオンすると出力端子から外部機器に +24Vが印加されることになる。

# (8) PLC 通信(三菱電機 FX2N 簡易 PC リンク 仕様)

PLCにFX2Nを用いている場合、PLC間の通信は「簡易PC間リンク(1ペア配線)」で行っておりその接続を図25に示す。FX2NにはオプションのRS485通信ボードが装着される。MPSのプログラムはサイズも小さく通信速度が装置の動作に影響を与える心配はほとんどないので、プログラム上で行う通信パラメータ設定にあまり気を使う必要はない。

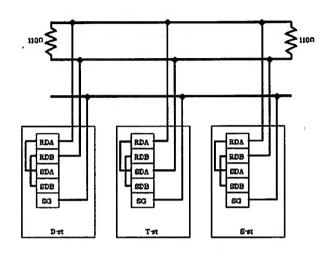
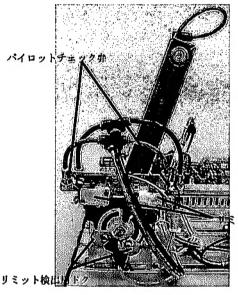


図25 PLC 通信の配線図

回線の終端には110Ωの終端抵抗がついているが、終端抵抗をはずしても不具合が発生した経験はない。PLC は参加チームにより異なりPLC 通信の方法もさまざまなので、この部分に関するトラブル設定はないものと思われる。ただしアンノゥンステーション課題ではステーションの追加により PLC が増えるので、PLC を追加した際の配線および通信パラメータの変更方法については押さえておく必要がある。

# 3.3 ディストリビューションステーション

### (1) スイベル



**ミットスイッチ** 

図26 スイベル外観

図26に示すのはパイロットチェック弁付のスイベルユニットである。現在販売されているバージョンの MPS では操作用のソレノイドバルブの形式が変更となっておりパイロットチェック弁がついていない。スイベルの回転角度検出用にリミットスイッチおよびドグが備えられているがいずれも固定ねじを

緩めて位置調節ができるようになっている。

### (2) 真空発生器

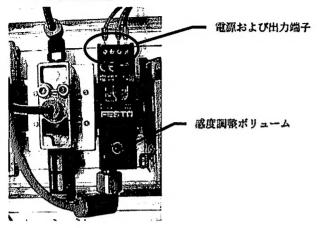


図27 真空発生器と真空センサ

図27の左側が真空発生エジェクタ、右側が真空センサである。この写真は初期型であり現在の真空発生器はこれよりも小さい。また、次期バージョンでは真空発生エジェクタが組み込まれたタイプのソレノイドバルブに変更になるということで機器構成が変更となる。

真空センサには24V、0Vおよび出力ケーブルの3本の線が接続されているが、センサ出力は接点式で0V配線はセンサのモニタ用ランプを点灯させるためにあると考えてよい。そのため24Vおよび出力ケーブルさえ接続されていればI/O端子台モニタLED、PLC入力ともに正常に入力される。通常a接点で使用しているが、b接点の端子も出ている。

感度調整は接点を押さえているばねの縮みを調整して機械的におこなっている。ボリュームを右に回すと内部のばねが縮むためより低い圧力(強い力)でないと接点が動作しなくなる、すなわち感度が低下する。感度調整ボリュームの中央部に凹みがあるが、この部分を押すとセンサ接点を操作することができ、真空圧にかかわらずセンサ出力をオンさせることができる。

センサ上面には内部回路と接続端子の関係が図示されているので、接続方法とともに、誤接続した場合の動作とその理由を検討しておくことが必要である。

## (3) パイロットチェック弁

スイベルおよびリフトを確実に中間停止させるため、中間停止時にシリンダ内の空気流出を防ぐ目的でパイロットチェック弁が取り付けられている。スイベルでは支える重量がそれほど大きくないため、前述のように現行の MPS ではパイロットチェック弁がついていない。

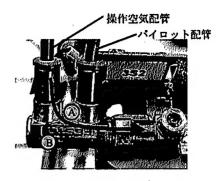


図28 パイロットチェック弁

パイロット配管に圧力が加えられていない状態ではアクチュエータ操作空気配管では®方向には空気が流れるが®方向にはチェック弁の働きで空気が流れない。パイロット配管に圧力を加えるとチェック弁がはずれ®方向、®方向ともに空気が流れるようになる。

スイベル、リフトの操作ではそれぞれ排気側のパイロットチェック弁を操作するよう配管されている。

#### 3.4 テスティングステーション

#### (1) リフト

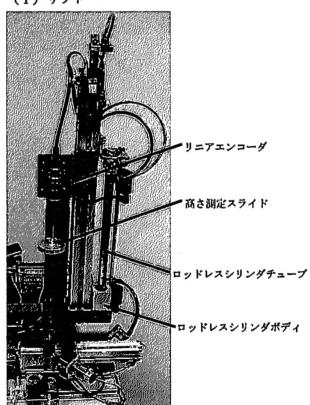


図29 リフト

図29に T-st のリフトを示す。 リフトはロッドレスシリンダにより駆動されるが、リフトが締結されているボディとそれをマグネットカップリングで拘

東するチューブ内のピストンの引力はそれほど大きくなく、大きな力(感覚的には10kg程度か)をかけるとボディがずれてしまう。元に戻すのは意外と大変なので気をつけなければいけない。

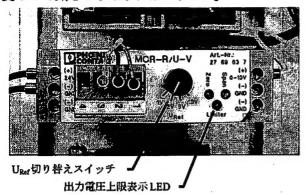


図30 ポテンショメータ変換器

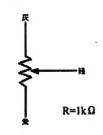


図31 ポテンショメータケーブル

### (9) ポテンショメータおよび変換器

高さ測定を行うリニアエンコーダにはポテンショメータが内蔵されており、上下動にともなう抵抗値変化を図30に示すポテンショメータ変換器で PLCが取り扱うことのできる電気信号に変換する。 PLCのアナログ入力ユニットは設定により電圧入力(-10V~+10V)または電流入力(4mA~20mAまたは-20mA~+20mA)で使用できるが、この変換器出力は 0~10Vの電圧出力となっている。

ポテンショメータの抵抗値は $1k\Omega$ となっているが、その3本のケーブルの色と内部の接続の状態を図31に示す。

図32にはポテンショメータ変換器の接続図を示す。 内部電源回路には電源の誤接続から内部回路を保護 するための回路がついているが、この部分が非常に 弱く、24Vと0Vを逆に接続するとほぼ100%の確 率で変換器は故障する。ケースを開けると基板上の 電源接続端子の近くに見えるダイオードが焼損する らしく、これを交換するか、とりはずしてジャと日 線でつないでしまえば使用できるようになるを者も 線でつないでしまえば使用できるようになる者も になるを はない。このフェニックスコンタの を また 製の変換器は約4万円と非常に高価なので十分に注 意しなければならない。ちなみにオムロン製の同等 品(サイズは大きいが若干安く、何より説明書が日本語であることがありがたい)を予備品としてもっている。

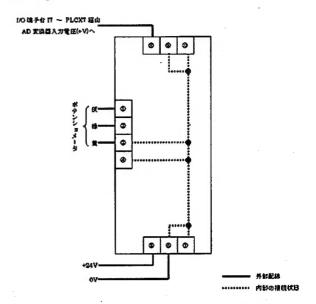


図32 ポテンショメータ変換器外部接続図

変換器にはポテンショメータに加える基準電圧 U<sub>Ref</sub> の切り替えスイッチがあり、ポテンショメータ抵抗値が 1 kΩの時は 5 Vに設定するよう説明書に指示がある。変換器は、ポテンショメータ出力③の電圧がU<sub>ref</sub> と等しいとき変換器出力⑧は10V、③が0 Vのとき⑧は0 Vとなるように働くので、U<sub>Ref</sub> の設定値を変更しても動作には影響はなく出力電圧にもほとんど影響がない。ただし消費電流増加による内部回路の負担を考えれば正しく設定するべきであろう。

また、変換器はゼロ点およびスパン調整を行うことができる。高さ計測を行っているといっても他の測定器とのマッチングを考える必要はないので調整にあまり神経質になる必要はない。ただし出力電圧が変換器の限界である11Vに達すると出力電圧上限表示 LED が点灯しそれ以上出力電圧は増加しないので、ワーク高さ計測範囲でこの LED が点灯しないように調整しなければならない。

変換器には⑥⑦⑨⑩の4つのGND端子があるが全て内部で接続されているため、変換器出力のマイナス配線はPLCアナログユニットから変換器へは配線せず、アナログユニットからは24V電源0V端子へ配線している。また変換器出力⑧はI/O端子台I7へ配線し、PLC入力X7を経由してアナログユニットへ配線されている。直接配線した方が良いと思われるがI/O端子台のLEDの明るさで変換器出力電圧の変化をモニタできるというメリットがある。

ポテンショメータのケーブルが断線(または接触

不良) している場合以下のような症状となる。

まず灰または緑のケーブルが断線している場合、プローブの位置によらず変換器出力®は最小値(約 $0\ V$ )となる。また、黄のケーブルが断線している場合、プローブの位置によらず変換器出力®は最大値(約 $10\ V$ )を示す。これは変換器入力②の入力インピーダンスが高くほとんど電流が流れ込まないことからポテンショメータの抵抗変化の影響を受けず②の入力電圧は $U_{RM}$ と等しくなるためと考えられる。

# 3. 5 ソーティングステーション S-st には特に注意を要する機器はない。

# 4. MPS の改造

訓練の中で使いにくいと感じたところは手を加えていくと装置への理解も深まるのでどんどんトライしていくべきである。ただし大会前には改造部の申請を行うことになっており、大会に参加するに当たり公平性を欠くと判断された場合は元の状態に戻さなければならない。

### 4.1 空気圧系統の改造例

前述のように標準でついているスピードコントローラはマイナスドライバで調整を行うようになっている。これをつまみつきのものに交換する。これも回り止めナットが付いていたり、つまみが小さくて操作しづらかったりということがあるが、調整のたびにマイナスドライバを探す必要はなくなる。

T-st のスライドストッパの動作音が大きいので、メータインタイプのスピードコントローラを取り付けているチームは多い。

配管をパネル上に固定するのに、結束バンドを使うのではなくチューブをはめて固定するワンタッチタイプのものに変更することもよく行われている。

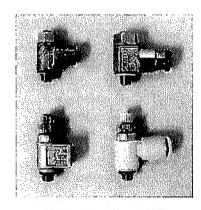


図33 SMC 製との比較 上段が標準品、下段が SMC 製でそれぞれ 右がユニオンタイプ、左がM 5 メスタイプ。

#### 4.2 電気系統の改造

押しボタンユニット裏の配線はケーブルが長くわかりにくいのである程度整理するとよい。また渡り 配線も色を変更するとわかりやすくなる。

PLC の通信ケーブルを多芯のものに変更するとケーブルダクト内がいくらかすっきりする。学生は系統ごとにケーブル色を変更したりもしていたが、この有効性はよくわからない。ただし制御盤の配線について知るためには良いことだと思う。

制御盤の取り出しを頻繁に行うことになるので、 電源ケーブル引き出し位置を工夫したり、制御盤を 取り出さなくても確認が容易になるよう制御盤の角 度を変更したりする改造もよく行われている。24 V 系端子台のショートバー固定ねじがマイナスでドラ イバがすべり操作しにくいので六角穴付ボルトに交 換しているチームもある。標準のねじは長すぎるの で、交換の際は適切な長さを選択したい。

#### 4.3 機構部の改造

使用しているうちに S-st のスライドはすべりが 悪くなってくるので、摩擦係数を低下させるシート を表面に貼り付ける改造はよく行われている。当校 ではスライドを支える支柱の位置を変更しスライド 角度が大きくなるようにした。ただしこうするとス ライド上ワークセンサの位置調整に余裕がなくなる。

### 4.4 外部機器との接続

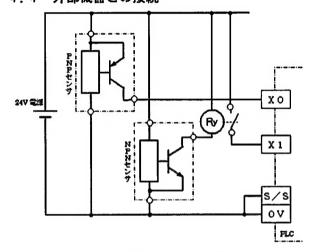


図34 NPN センサとの接続

訓練中に誤ってセンサを破損してしまい、手元にある NPN センサで代用したい、訓練の幅を広げていくため手元にあるアクチュエータやコントローラを取り付けたいが NPN 入力なので直接接続できないということがある。また、第42回大会からはロボットが導入され MPS と信号のやり取りが必須となったが、ロボットのコントローラの中には入力、出力ともに NPN タイプにしか対応していないものもある。このような場合は図34や図35に示すようにリレー

を介して接続すればよい。

また FX2N の出力は 4 端子 1 コモンなのでコモンの接続を変更し PLC から直接接続する方法もある(この場合 I/O 端子台のモニタ LED を気にしなければ I/O 端子台から配線しても良い)。当校では第42回大会参加時にはロボットコントローラの I/Oはリレーターミナルでコモンの変換を行った。

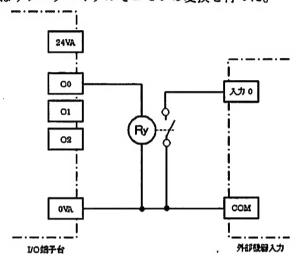


図35 ソース入力機器との接続 (I/O 端子台から配線する場合)

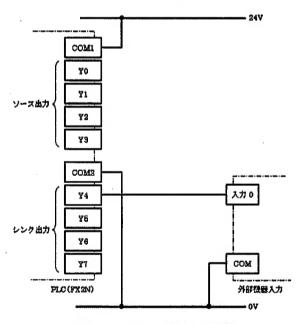


図36 ソース入力機器との接続 (PLC 出力から配線する場合)

### 4.5 調整用工具

図37の上はソレノイドバルブ操作用工具、下は I/O 端子台用ドライバである。

ソレノイドバルブ操作工具はよく使うので色も大きさもほかの工具と区別が付くようにした。現在のものは千枚通しを切り詰め先端部を加工したもので、長さが90m程度であるがもう少し短い方が使いやす

いかもしれない。

I/O 端子台、24V系端子台はねじが細く精密ドライバでなければ操作できないが、確実に端子を固定したり、楽にねじを緩めたりするためには握りの太いものの方が便利である。これは既存のドライバの長さを切り詰め先端部を細く加工したものである。

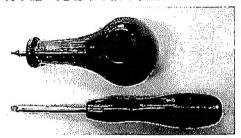


図37 自作工具の例

I/O端子台で出力を強制的にオンさせるためのショートバーも役に立つ。適当な長さのケーブルの両端に棒端子を圧着しただけでもよいが、テスターのプローブのように安全な握り部分があると使いやすい。

使用頻度は少ないが押しボタンユニットのランプ 交換も作業が面倒なので、ピンセット(円筒形のも のをつかめるようなタイプが市販されている)など を改造(ゴムシート貼り付け など)して使いやす いものを作るとよい。

#### 参考資料

- 1) オムロン(株): SAFETY INFORMATION 14 号。2002
- 2) オムロン(株): セーフティコンポーネントユーザー ズガイド SGFL-003B
- 三菱電機㈱:シーケンサカタログ 姫 C-005-B0405 (MEE)
- 4) FX2N シリーズマイクロシーケンサハンディ マニュアル JY992D61601J
- 5) フェスト(株): Distribution Station Manual 360173
- 6) フェスト(株): Testing Station Manual 360174
- 7) フェスト(株): Sorting Station Manual 360182
- 8) フェスト(株): Beschreibung Pneumatik CPV Beschreibung 165 100 de 0005e
- 9) フェニックスコンタクト(株):ポテンショメータ変換器取扱説明書
- pilz: PNOZ Technical Instructions Nr.17
  697
- 11) ムーラー電機㈱:操作スイッチ表示灯カタログ HPL2001/2002J-RMQ (03/05)
- 12) SMC(株): カタログ Best Pneumatics 第3版 ①~④